第7章 图



- 7.1 图的定义和基本术语
- 7.2 图的存储结构
- 7.3 图的遍历
- 7.4 图的应用

7.4 图的应用





最小生成树

最短路径

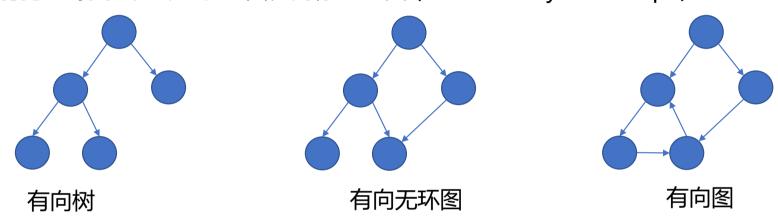
拓扑排序

关键路径

有向无环图及其应用



有向无环图:无环的有向图,简称DAG图 (Directed Acycline Graph)



- ▶ 有向无环图用来描述一个工程或系统的进行过程(通常把计划、施工、生产、程序流程当是一个工程)。
- 一个工程可以分为若干子工程,只要完成了这些子工程(活动),就可以 让整个工程完成。

有向无环图及其应用



AOV网: 拓扑排序

用一个有向图表示一个工程的子工程及其相互制约的关系,其中以**顶点**表示**活动**,**弧**表示活动之间的优先制约**关系**,称这种有向图为**顶点表示活动的网**,简称**AOV网**(Activity On Vertex network)

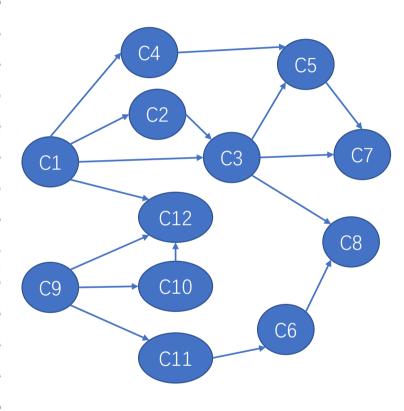
AOE网: 关键路径

用一个有向图表示一个工程的子工程及其相互制约的关系,弧表示活动,以顶点表示活动的开始或结束事件,称这种有向图为**边表示活动的网**,简称**AOE**网(Activity On Edge network)

拓扑排序例: 排课表



课程编号	课程名称	先修课程
Cı	程序设计基础	无
C ₂	离散数学	Cı
C ₃	数据结构	C ₁ , C ₂
C ₄	汇编语言	Cı
Cs	高级语言程序设计	C ₃ , C ₄
C ₆	计算机原理	C _{II}
C ₇	编译原理	C ₃ , C ₅
C ₈	操作系统	C ₃ , C ₆
C ₉	高等数学	无
C ₁₀	线性代数	C ₉
Cii	普通物理	C ₉
C ₁₂	数值分析	C1, C9, C1



AOV网的特点



- 若从 i 到 j 有一条有向路径,则 i 是 j 的 前驱; j 是 i 的后继
- 若 < i, j > 是网中有向边,则 i 是 j 的直接 前驱; j 是 i 的直接后继
- AOV网中不允许有回路,因为如果有回路存在,则表明某项活动以自己为先决条件,显然这是荒谬的

C1 C2 C3 C7 C7 C8 C8 C9 C10 C6

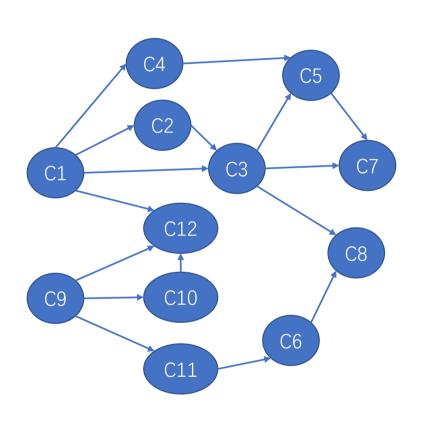
问题:如何判别AOV网中是否存在回路?

拓扑排序



在AOV网没有回路的前提下,我们将全部活动排成一个线性序列,使得若AOV网中有弧<i,j>存在,则这个序列中,i一定排在j的前面,具有这种性质的线性序列成为拓扑有序序列,相应的拓扑有序排序的算法成为拓扑排序。



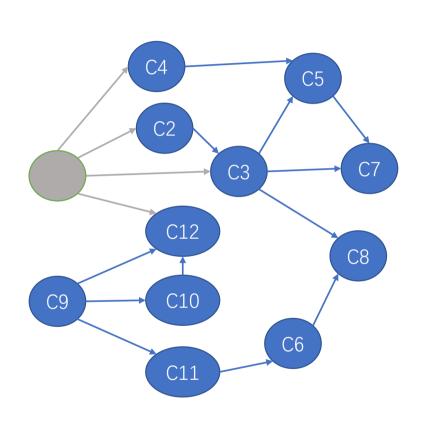


- 在有向图中选一个没有前驱的节点且输出之
- 从图中删除该顶点和所有以它为弧尾的弧。

拓扑排序:

C1,



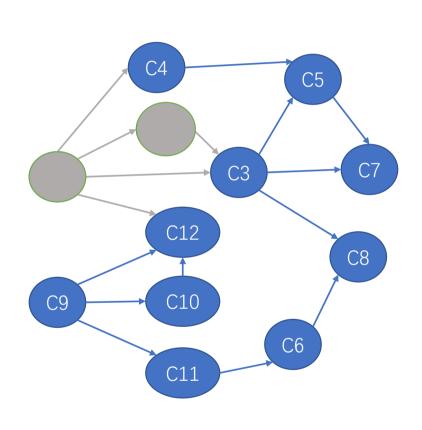


- 在有向图中选一个没有前驱的节点且输出之
- 从图中删除该顶点和所有以它为弧尾的弧。
- 重复上述两步,直至全部顶点均已输出,或者当图中不存在无前驱的顶点为止

拓扑排序:

C1, C2,



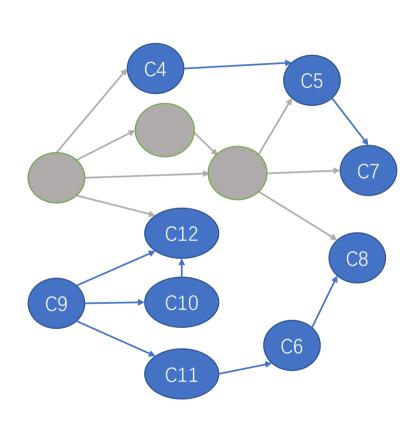


- 在有向图中选一个没有前驱的节点且输出之
- 从图中删除该顶点和所有以它为弧尾的弧。
- 重复上述两步,直至全部顶点均已输出,或者当图中不存在无前驱的顶点为止

拓扑排序:

C1, C2, C3,



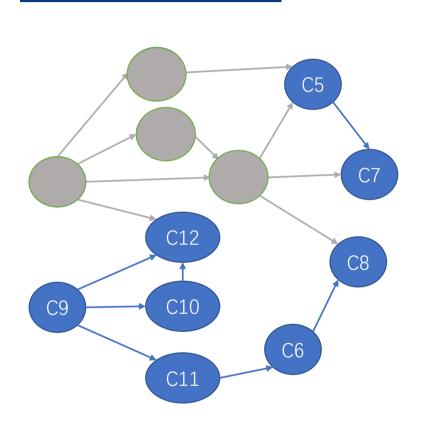


- 在有向图中选一个没有前驱的节点且输出之
- 从图中删除该顶点和所有以它为弧尾的弧。
- 重复上述两步,直至全部顶点均已输出,或者当图中不存在无前驱的顶点为止

拓扑排序:

C1, C2, C3, C4,



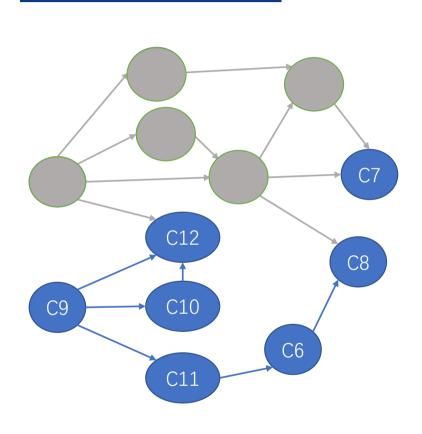


- 在有向图中选一个没有前驱的节点且输出之
- 从图中删除该顶点和所有以它为弧尾的弧。
- 重复上述两步,直至全部顶点均已输出,或者当图中不存在无前驱的顶点为止

拓扑排序:

C1, C2, C3, C4, C5,



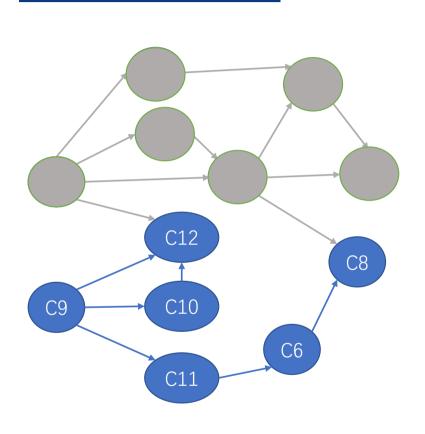


- 在有向图中选一个没有前驱的节点且输出之
- 从图中删除该顶点和所有以它为弧尾的弧。
- 重复上述两步,直至全部顶点均已输出,或者当图中不存在无前驱的顶点为止

拓扑排序:

C1, C2, C3, C4, C5, C7,



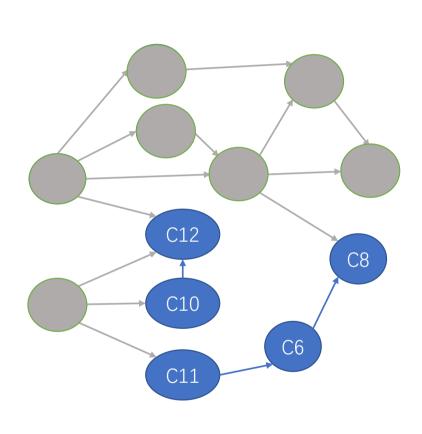


- 在有向图中选一个没有前驱的节点且输出之
- 从图中删除该顶点和所有以它为弧尾的弧。
- 重复上述两步,直至全部顶点均已输出,或者当图中不存在无前驱的顶点为止

拓扑排序:

C1, C2, C3, C4, C5, C7, C9,



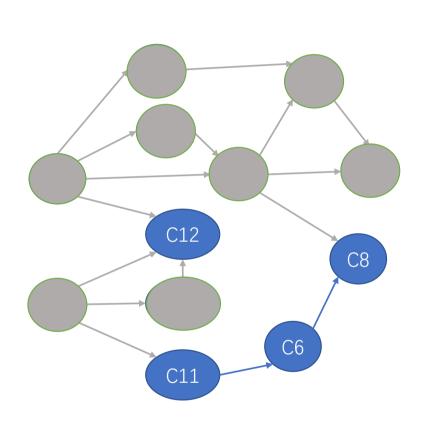


- 在有向图中选一个没有前驱的节点且输出之
- 从图中删除该顶点和所有以它为弧尾的弧。
- 重复上述两步,直至全部顶点均已输出,或者当图中不存在无前驱的顶点为止

拓扑排序:

C1, C2, C3, C4, C5, C7, C9, C10,



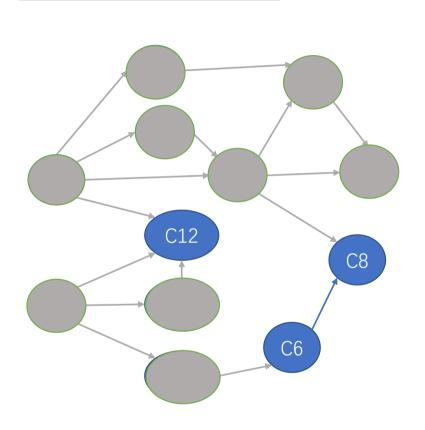


- 在有向图中选一个没有前驱的节点且输出之
- 从图中删除该顶点和所有以它为弧尾的弧。
- 重复上述两步,直至全部顶点均已输出,或者当图中不存在无前驱的顶点为止

拓扑排序:

C1, C2, C3, C4, C5, C7, C9, C10, C11,



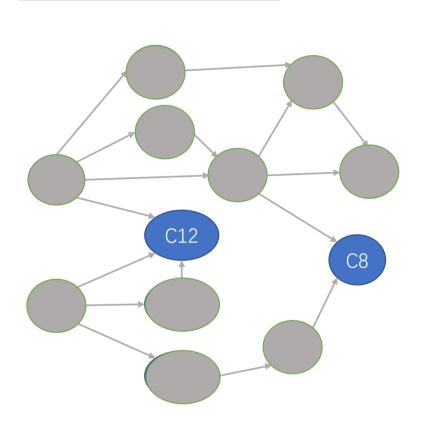


- 在有向图中选一个没有前驱的节点且输出之
- 从图中删除该顶点和所有以它为弧尾的弧。
- 重复上述两步,直至全部顶点均已输出,或者当图中不存在无前驱的顶点为止

拓扑排序:

C1, C2, C3, C4, C5, C7, C9, C10, C11, C6,



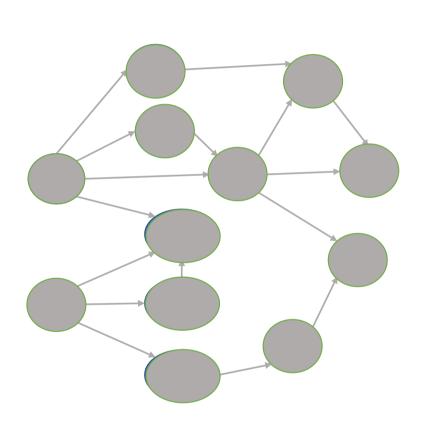


- 在有向图中选一个没有前驱的节点且输出之
- 从图中删除该顶点和所有以它为弧尾的弧。
- 重复上述两步,直至全部顶点均已输出,或者当图中不存在无前驱的顶点为止

拓扑排序:

C1, C2, C3, C4, C5, C7, C9, C10, C11, C6, C8,



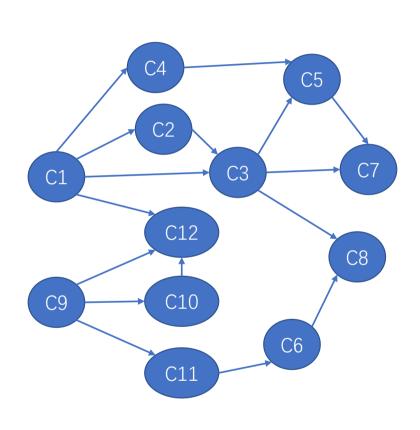


- 在有向图中选一个没有前驱的节点且输出之
- 从图中删除该顶点和所有以它为弧尾的弧。
- 重复上述两步,直至全部顶点均已输出,或者当图中不存在无前驱的顶点为止

拓扑排序:

C1, C2, C3, C4, C5, C7, C9, C10, C11, C6, C8, C12





- 在有向图中选一个没有前驱的节点且输出之
- 从图中删除该顶点和所有以它为弧尾的弧。
- 重复上述两步,直至全部顶点均已输出,或者当图中不存在无前驱的顶点为止

拓扑排序: 一个AOV网的拓扑序列不是唯一的

C1, C2, C3, C4, C5, C7, C9, C10, C11,

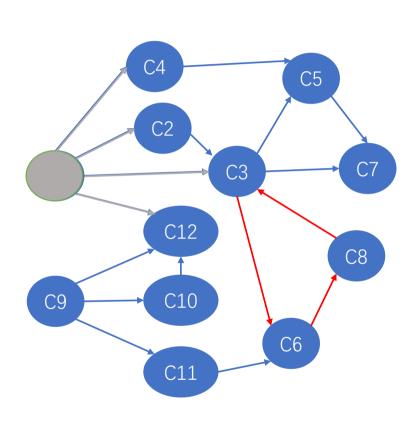
C6, C8, C12

C9, C10, C11, C6, C1, C12, C4, C2, C3,

C5, C7, C8

拓扑排序的一个重要应用:



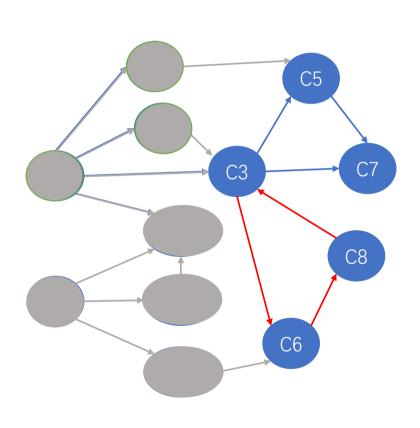


检测AOV网中是否存在环方法:

对有向图构造其顶点的拓扑有序序列,若网中 所有顶点都在他的拓扑有序序列中,则该AOV网必 定不存在环

拓扑排序的一个重要应用:





检测AOV网中是否存在环方法:

对有向图构造其顶点的拓扑有序序列,若网中 所有顶点都在他的拓扑有序序列中,则该AOV网必 定不存在环

拓扑排序算法



```
Status TopologicalSort(ALGraph G) {
  // 有向图 G 采用邻接表存储结构。
  // 若 G 无回路,则输出 G 的顶点的一个拓扑序列并返回 OK,否则 ERROR。
  FindInDegree(G, indegree); // 对各顶点求入度 indegree[0..vernum-1]
  InitStack(S):
  for (i = 0; i < G. vexnum; ++ i) // 建零入度顶点栈 S
     if ([indegree[i]) Push(S, i); // 入度为 0 者进栈
                                 // 对输出顶点计数
  count = 0:
  while (! StackEmpty(S)) {
     Pop(S, i); printf(i, G. vertices[i]. data); ++ count; // 输出 i 号顶点并计数
     for (p = G. vertices[i]. firstarc; p; p = p -> nextarc) {
                                         // 对 i 号顶点的每个邻接点的人度减 1
       k = p - > adivex:
       if ([(--indegree[k])) Push(S, k); // 若入度减为 0,则入栈
     } // for
  } // while
                                         // 该有向图有回路
  if (count < G. vexnum) return ERROR:
  else return OK:
} // TopologicalSort
```

拓扑排序算法-时间复杂度



```
Status TopologicalSort(ALGraph G) {
                                                             O(n+e)
      // 有向图 G 采用邻接表存储结构。
      // 若 G 无回路,则输出 G 的顶点的一个拓扑序列并返回 OK,否则 ERROR。
     O(e)
      InitStack(S):
      O(n)
        if ([indegree[i]) Push(S, i); // 入度为 0 者进栈
      count = 0:
                               // 对输出顶点计数
      while (! StackEmpty(S)) {
O(e)
        Pop(S, i); printf(i, G. vertices[i]. data); ++ count; // 输出i号顶点并计数
        for (p = G. vertices[i]. firstarc; p; p = p -> nextarc) {
                                      // 对 i 号顶点的每个邻接点的人度减 1
          k = p - > adivex:
          if ([(--indegree[k])) Push(S, k); // 若入度减为 0,则入栈
        } // for
      } // while
                                      // 该有向图有回路
      if (count < G. vexnum) return ERROR:
      else return OK:
    } // TopologicalSort
```

7.4 图的应用





最小生成树

最短路径

拓扑排序

关键路径



【例1】某项目的任务是对A公司的办公室重新进行装修

如果1月1日前完成装修工程,项目最

迟应该何时开始?

需完成的活动、活动所需时间、及 先期需完成工作如图所示

序号	项目	时间(天)	先期完成
1	清空办公室	3	无
2	拆除非承重墙	2	1
3	装修天花板	4	1
4	安装办公家具	5	2
5	重新布线	8	2
6	装修墙壁	3	3
7	装修地板	5	6
8	安装智能系统	10	5
9	清扫办公室	2	478
合计		42	



【例2】准备一个小型家庭宴会,晚6点宴会开始

最迟几点开始准备?压缩哪项活动 时间可以使总时间减少

活动代码	活动描述	历时(分钟)	前置任务
А	菜单制定	30	
В	原料采购	60	А
С	餐具准备	45	А
D	甜点准备	60	В
Е	原料清洗	60	В
F	烹饪	30	DE
G	桌椅布置	15	С
Н	宴会开始	0	FG

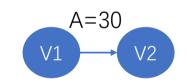


把工程计划表示为**边表示活动的网络**,即AOE网,用顶点表示事件,弧表示

活动, 弧的权值表示活动持续时间。

活动代码	活动描述	历时(分钟)	前置任务
А	菜单制定	30	
В	原料采购	60	А
С	餐具准备	45	А
D	甜点准备	60	В
Е	原料清洗	60	В
F	烹饪	30	DE
G	桌椅布置	15	С
Н	宴会开始	0	FG

事件表示在它之前的活动已经完成,在它之后的活动可以开始



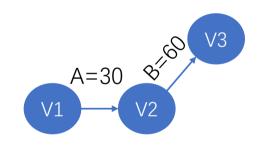


把工程计划表示为**边表示活动的网络**,即AOE网,用顶点表示事件,弧表示

活动, 弧的权值表示活动持续时间。

活动代码	活动描述	历时(分钟)	前置任务
А	菜单制定	30	
В	原料采购	60	А
С	餐具准备	45	А
D	甜点准备	60	В
Е	原料清洗	60	В
F	烹饪	30	DE
G	桌椅布置	15	С
Н	宴会开始	0	FG

事件表示在它之前的活动已经完成,在它之后的活动可以开始



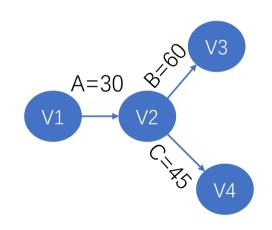


把工程计划表示为**边表示活动的网络**,即AOE网,用顶点表示事件,弧表示

活动, 弧的权值表示活动持续时间。

活动代码	活动描述	历时(分钟)	前置任务
А	菜单制定	30	
В	原料采购	60	А
С	餐具准备	45	А
D	甜点准备	60	В
Е	原料清洗	60	В
F	烹饪	30	DE
G	桌椅布置	15	С
Н	宴会开始	0	FG

事件表示在它之前的活动已经完成,在它之后的活动可以开始



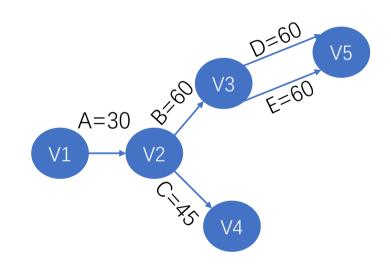


把工程计划表示为**边表示活动的网络**,即AOE网,用顶点表示事件,弧表示

活动, 弧的权值表示活动持续时间。

活动代码	活动描述	历时(分钟)	前置任务
А	菜单制定	30	
В	原料采购	60	А
С	餐具准备	45	А
D	甜点准备	60	В
Е	原料清洗	60	В
F	烹饪	30	DE
G	桌椅布置	15	С
Н	宴会开始	0	FG

事件表示在它之前的活动已经完成,在它之后的活动可以开始



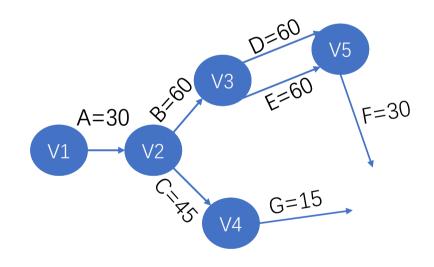


把工程计划表示为**边表示活动的网络**,即AOE网,用顶点表示事件,弧表示

活动, 弧的权值表示活动持续时间。

活动代码	活动描述	历时(分钟)	前置任务
А	菜单制定	30	
В	原料采购	60	А
С	餐具准备	45	А
D	甜点准备	60	В
Е	原料清洗	60	В
F	烹饪	30	DE
G	桌椅布置	15	С
Н	宴会开始	0	FG

事件表示在它之前的活动已经完成,在它之后的活动可以开始



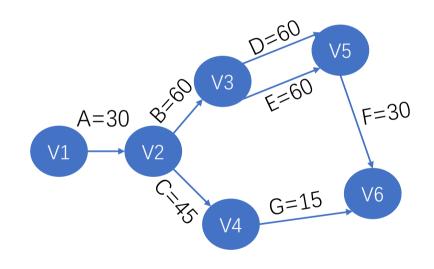


把工程计划表示为**边表示活动的网络**,即AOE网,用顶点表示事件,弧表示

活动, 弧的权值表示活动持续时间。

活动代码	活动描述	历时(分钟)	前置任务
А	菜单制定	30	
В	原料采购	60	А
С	餐具准备	45	А
D	甜点准备	60	В
Е	原料清洗	60	В
F	烹饪	30	DE
G	桌椅布置	15	С
Н	宴会开始	0	FG

事件表示在它之前的活动已经完成,在它之后的活动可以开始





【例2】准备一个小型家庭宴会,晚6点宴会开始

最迟几点开始准备?压缩哪项活动 时间可以使总时间减少

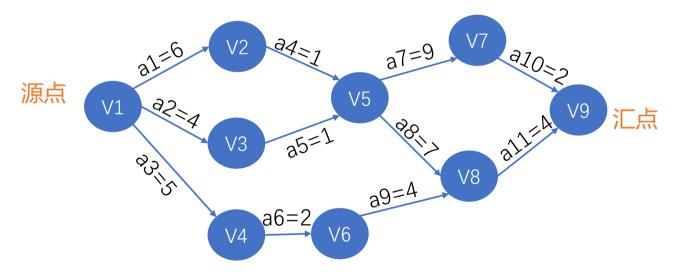
活动代码	活动描述	历时(分钟)	前置任务
А	菜单制定	30	
В	原料采购	60	А
С	餐具准备	45	А
D	甜点准备	60	В
Е	原料清洗	60	В
F	烹饪	30	DE
G	桌椅布置	15	С
Н	宴会开始	0	FG



例:设一个工程有11项活动,9个事件

事件v1——表示整个工程开始(源点:入度为0的顶点)

事件v9——表示整个工程结束(汇点:出度为0的顶点)





对于AOE网,最关心的两个问题:

(1) 完成整项工程至少需要多少时间?

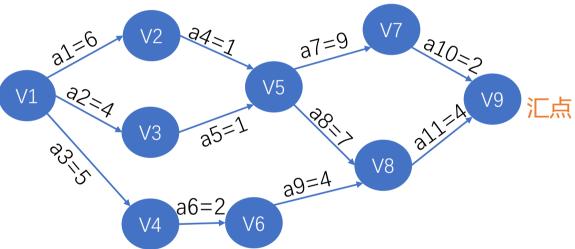
(2) 哪些活动是影响工程进度的关键?



源点

-路径长度最长的路径。

路径长度——路径上各活动持续时间之和。



《数据结构》

关键路径—



如何确定关键路径,需要定义4个描述量:

a1=30 a1=3

ve(vj) ——表示事件 vj 的最早发生时间

例: ve(v1)=0 ve(v2)=30

vl(vj) ——表示事件 vj 的最迟发生时间

例: vl(v4)=165 假设整个工程需要180分钟

e(i) ——表示活动 ai 的最早开始时间

例: e(a3)=30

l(i) ——表示活动 ai 的最迟开始时间

例: I(a3)=120 假设整个工程需要180分钟

l(i) - e(i) ——表示完成活动 ai 的时间余量 例: l(a3)-e(a3)=90

关键路径——关键路径上的活动,即l(i)==e(i)(即l(i)-e(i)==0)的活动

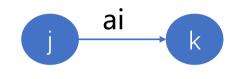


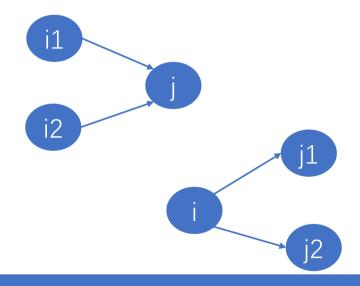
• 如何找I(i)==e(i)的关键活动?

设活动ai用弧<j,k>表示,其持续时间记为: $w_{j,k}$

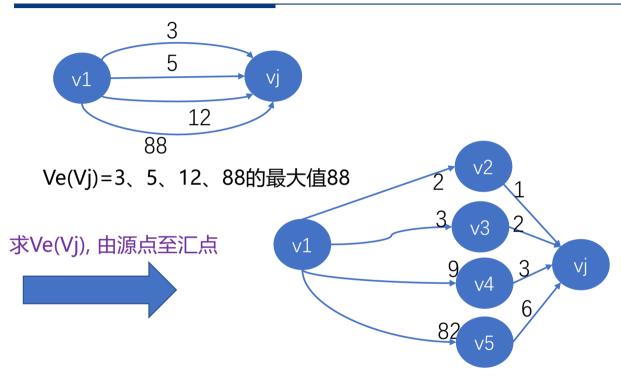
则有: (1) e(i) = ve(j) (2) $I(i) = vI(k) - w_{j,k}$

- 如何求ve(j)和vl(j)?
 - (1) 从 ve(1)=0 开始向前递推 $ve(j)=Max\{ve(i) + w_{i,j}\}, < i,j > \in T, 2 \le j \le n$ 。 其中T是所有以 j 为头的弧的集合
 - (2) 从 vl(n)=ve(n) 开始向后递推
 vl(i)=Min{vl(j) w_{i,j}}, < i, j >∈ S, 1 ≤ i ≤ n − 1。
 其中S是所有以 i 为尾的弧的集合



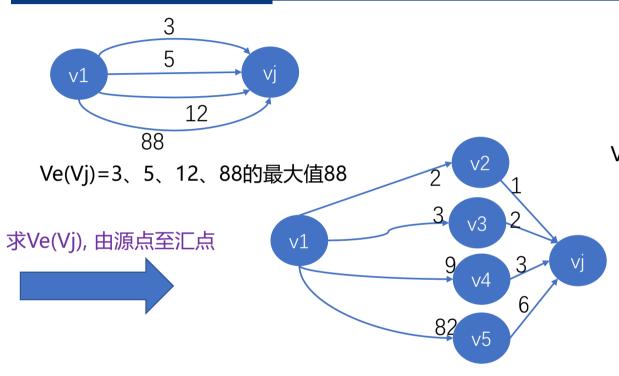




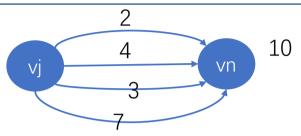


Ve(Vj)=Vj的起始结点的最早发生时间+各边的权值中的和的最大值。所以Ve(Vj)=88

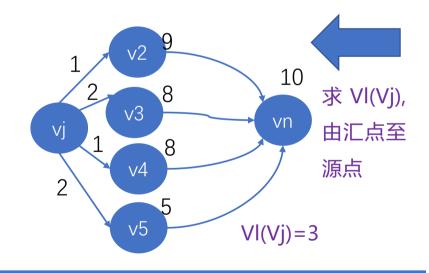




Ve(Vj)=Vj的起始结点的最早发生时间+各边的权值中的和的最大值。所以Ve(Vj)=88



VI(Vj)取10-2、10-4、10-3、10-7的最小值3

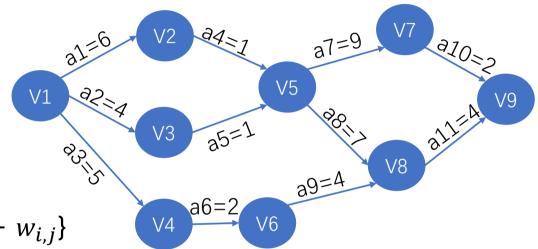




求关键路径步骤:

- 1. 求 ve(i), vl(j)
- 2. 求 e(i), l(i)
- 3. 计算 l(i)-e(i)

 $ve(j)=Max\{ve(i) + w_{i,j}\}$



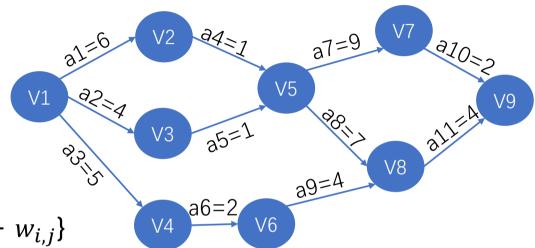
顶点	ve	Vl
v1	0	
v2	6	
v3	4	
v4	5	
v5		
v6		
v7		
v8		
v9		



求关键路径步骤:

- 1. 求 ve(i), vl(j)
- 2. 求 e(i), l(i)
- 3. 计算 l(i)-e(i)

 $ve(j)=Max\{ve(i) + w_{i,j}\}$



顶点	ve		vl
v1	0		↑
v2	6		
v 3	4		
v 4	5		
v 5	7		
v 6	7		
v7	16		
v8	14		
v9	18		1

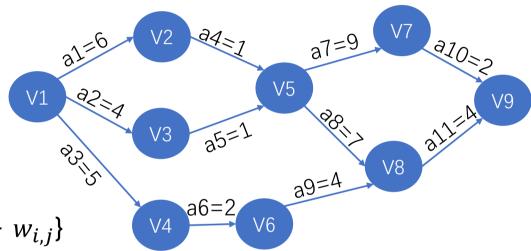


求关键路径步骤:

- 1. 求 ve(i), vl(j)
- 2. 求 e(i), l(i)
- 3. 计算 l(i)-e(i)



$$vI(i)=Min\{vI(j) - w_{i,j}\}$$

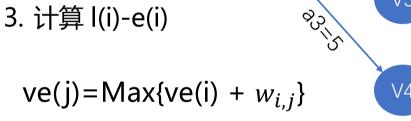


顶点	ve	ve vl		
v1	0		1	
v2	6			
v3	4			
v4	5			
v5	7		7	
v6	7		10	
v7	16		16	
v8	14		14	
v9	18	/	18	

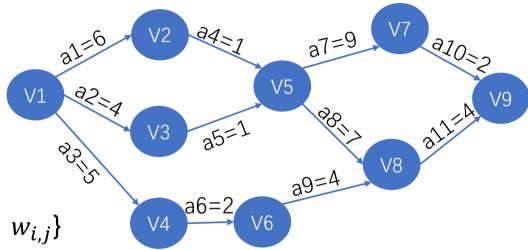


求关键路径步骤:

- 1. 求 ve(i), vl(j)
- 2. 求 e(i), l(i)



νl	$(i)=Min\{vI(j)$	_	$w_{i,j}$
	(-)(())		·· ι, , ,



顶点	ve		VI	
v1	0		0 4	
v2	6		6	
v3	4		6	
v4	5		8	
v5	7		7	
v6	7		10	
v7	16		16	
v8	14		14	
v9	18	18		



求关键路径步骤:

- 1. 求 ve(i), vl(j)
- 2. 求 e(i), l(i)
- 3. 计算 l(i)-e(i)

). 以异 ((I) ^{-E} (I)	V4	a6=2
$ve(j)=Max\{ve(i) + w_{i,j}\}$		

$$vl(i)=Min\{vl(j) - w_{i,j}\}$$

$$(1) e(i) = ve(j)$$

(2)
$$I(i) = vI(k) - w_{j,k}$$

ai	
	→ k

24=1

a5=1

V6

a7=9

a9 = 4

顶点	\(\(\)		vl	
川川川	ve		VI	
v1	0		0	
v2	6		6	
v3	4		6	
v4	5		8	
v 5	7		7	
v6	7		10	
v7	16		16	
v8	14		14	
v9	18	/	18	

1910=2

活动	е	I-e
a1	0	
a2	0	
аЗ	0	
a4	6	
a5	4	
а6	5	
a7	7	
a8	7	
a9	7	
a10	16	
a11	14	



求关键路径步骤:

- 1. 求 ve(i), vl(j)
- 2. 求 e(i), l(i)
- 3. 计算 l(i)-e(i)

a1=6 V2 24=1	a7=9	V7 alo 2
V1 92=4	V5	V9
85=1 85=1		/8 211
a6=2		e vl

ai

ve(j)=	Max{ve(i)	+	$w_{i,j}$
--------	-----------	---	-----------

$$vl(i)=Min\{vl(j) - w_{i,j}\}$$

$$(1) e(i) = ve(j)$$

(2)
$$I(i) = vI(k) - w_{j,k}$$

坝点	ve		VI	
v1	0		0	
v2	6		6	
v3	4		6	
v4	5		8	
v5	7		7	
v6	7		10	
v7	16		16	
v8	14		14	
v9	18	/	18	

活动	е		I-e
a1	0	0	
a2	0	2	
аЗ	0	3	
a4	6	6	
a5	4	6	
а6	5	8	
a7	7	7	
a8	7	7	
a9	7	10	
a10	16	16	
a11	14	14	



求关键路径步骤:

- 1. 求 ve(i), vl(j)
- 2. 求 e(i), l(i)
- 3. 计算 l(i)-e(i)

VI 5 T · (·) · · (·)		a6=2 V6
	(V4	→ V6

 $ve(j)=Max\{ve(i) + w_{i,j}\}$

 $vI(i) = Min\{vI(j) - w_{i,j}\}$

(1) e(i) = ve(j)

(2) $I(i) = vI(k) - w_{j,k}$

ai		
	\rightarrow	K

a5=1

顶点	ve	Vl
v1	0	0
v2	6	6
v3	4	6
v4	5	8
v5	7	7
v6	7	10
v7	16	16
v8 v9	14	14
v9	18 🔻	18

a7=9

a9 = 4

活动	е		I-e
a1	0	0	0 🗸
a2	0	2	2
a3	0	3	3
a4	6	6	0 🗸
a5	4	6	2
a6	5	8	3
a7	7	7	0 🗸
a8	7	7	0 🗸
a9	7	10	3
a10	16	16	0 🗸
a11	14	14	0 🗸

光妇 00/2014



```
Status TopologicalOrder(ALGraph G, Stack &T) {
  // 有向网 G 采用邻接表存储结构,求各顶点事件的最早发生时间 ve(全局变量
  // T为拓扑序列顶点栈,S为零入度顶点栈。
  // 若G无回路,则用栈T返回G的一个拓扑序列,且函数值为OK,否则为ERROR。
  FindInDegree(G, indegree); // 对各顶点求入度 indegree[0..vernum-1]
  建零入度顶点栈 S:
  InitStack(T); count = 0; ve[0..G.vexnum-1] = 0; // 初始化
  while (! StackEmpty(S)) {
    Pop(S, j); Push(T, j); ++ count;
                                      // j号顶点人T栈并计数
    for (p = G. vertices[j]. firstarc; p; p = p -> nextarc) {
                              // 对 i 号顶点的每个邻接点的人度减 1
      k = p - > adjvex:
       if (-- indegree[k] == 0) Push(S, k); // 若入度减为 0,则人栈
       if (ve[j] + *(p->info) > ve[k]) ve[k] = ve[j] + *(p->info):
    } // while
  if (count < G. vexnum) return ERROR: // 该有向网有回路
  else return OK:
```

// TopologicalOrder

关键路径算法



```
Status CriticalPath((ALGraph G) {
  // G为有向网,输出 G的各项关键活动。
  if (! TopologicalOrder(G, T)) return ERROR;
  vl[0...G. vexnum-1] = ve[G. vexnum-1];  // 初始化顶点事件的最迟发生时间
  while (! StackEmpty(T))
                                    // 按拓扑逆序求各顶点的 vl 值
     for (Pop(T, j), p = G. vertices[j]. firstarc; p; p = p -> nextarc) {
       k = p \rightarrow adjvex: dut = *(p \rightarrow info): dut < j,k >
       if (vl[k]—dut<vl[j]) vl[j] = vl[k]—dut;
     } // for
 for (j=0; j \le G. vexnum; ++j)
                                          // 求 ee,el 和关键活动
     for (p = G. vertices[j]; .firstarc;p; p = p -> nextarc) {
       k = p \rightarrow adjvex: dut = *(p \rightarrow info):
       ee = ve[i]: el = vl[k]—dut:
        tag = (ee == el) ? '*': ":
        printf (j, k, dut, ee, el, tag); // 输出关键活动
} // CriticalPath
```



1、若网中有几条关键路径,则需加快 同时在几条关键路径上的关键活动。

如: a11、a10、a8、a7。

2、如果一个活动处于所有的关键路径上,那 么提高这个活动的速度,就能缩短整个工程的 完成时间。

如: a1. a4

3、处于所有的关键路径上的活动完成时间不能缩短太多,否则会是 原来的关键路径变成不是关键路径。这时,必须重新寻找关键路径。

如: a1由6天变成3天, 就会改变关键路径

